

**KONTROL PERGERAKAN ROBOT MENGGUNAKAN
FUZZY-PID BERBASIS *LINE FOLLOWER* DAN *IMAGE*
*PROCESSING***

***CONTROL OF ROBOT MOVEMENT USING FUZZY-PID
BASED ON LINE FOLLOWER AND IMAGE PROCESSING***

TUGAS AKHIR

Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

M NURUL FADHIL

1105120072



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019